



ΕΙΣΑΓΩΓΗ ΣΤΟΝ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟ ΚΑΙ ΤΗ ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ

Μάθημα 7ο

Ο αισθητήρας Force

Θα μάθουμε :

- Τι είναι ο Force Sensor.
- Όλες τις λειτουργίες του αισθητήρα.
- Τα μπλοκ που απαιτούνται για τον προγραμματισμό του αισθητήρα.
- Τις διάφορες παραλλαγές του κώδικα προγραμματισμού.
- Να προγραμματίζουμε το ρομπότ τους να εκτελεί απλές αποστολές μέσω των προτεινόμενων δραστηριοτήτων.
- Να απαντάμε σωστά τις ερωτήσεις στο φύλλο αξιολόγησης στο τέλος του κεφαλαίου.

Μην ξεχάσεις:

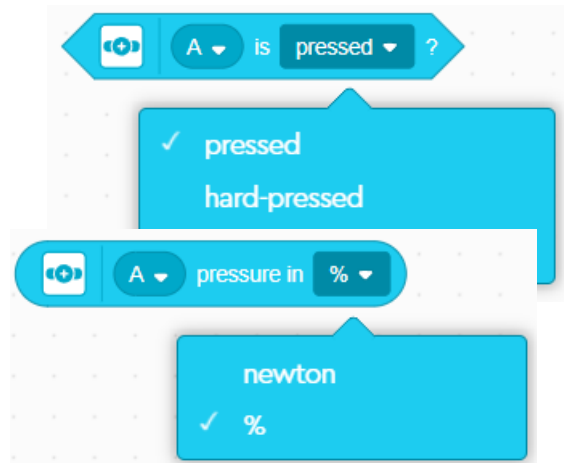
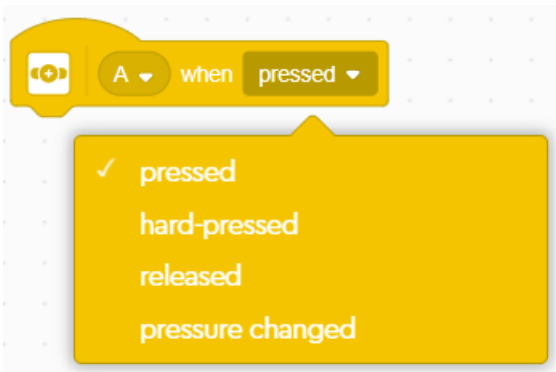
Πριν ξεκινήσεις να προγραμματίζεις, θα πρέπει να το ρομπότ **Rhino** . Θα βρεις τα ρομπότ στην αρχική σελίδα του προγράμματος Spike Prime, στην κατηγορία **Build**.

Force Sensor

Ο Force Sensor είναι ένας αισθητήρας ο οποίος μπορεί να μετρήσει την πίεση που ασκείται πάνω του καθώς και να χρησιμοποιηθεί και ως αισθητήρας αφής.



Για τον προγραμματισμό του αισθητήρα, τα μπλοκ που απαιτούνται είναι :



Κάθε μπλοκ έχει κάποιες επιλογές οι οποίες επιτελούν ένα διαφορετικό έργο:

Pressed : Για την ενεργοποίηση του αισθητήρα αρκεί και ένα μικρό άγγιγμα.

Hard-pressed : Η πίεση που θα πρέπει να ασκηθεί στον αισθητήρα είναι μεγάλη. Μεγαλύτερη του 50%

Released : Ο αισθητήρας ενεργοποιείται αφού πατηθεί και απελευθερωθεί.

Pressure changed : Ο αισθητήρας ενεργοποιείται μόλις αντιληφθεί πίεση.

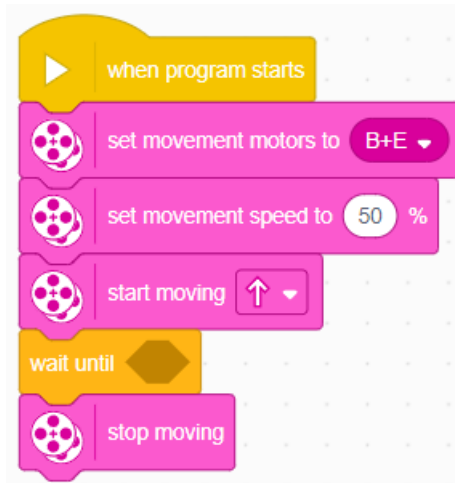
Newton : Μετράει την πίεση που θα ασκηθεί στον αισθητήρα σε μονάδα μέτρησης Newton (min=0, max=100)

%: Μετράει την πίεση που θα ασκηθεί στον αισθητήρα σε ποσοστό %.

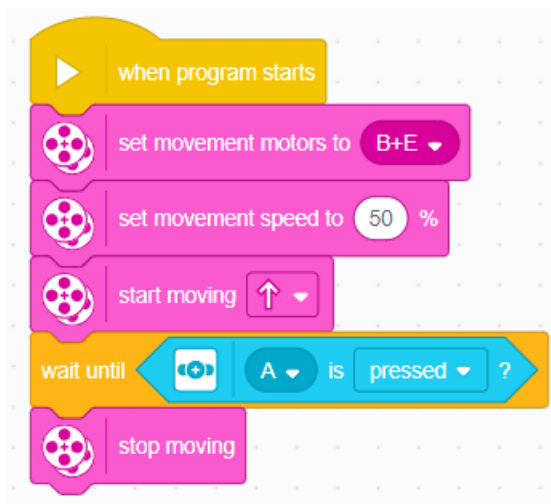
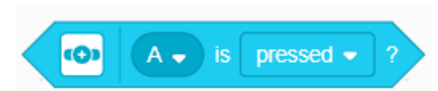
Παράδειγμα

Εκφώνηση: Να γραφτεί πρόγραμμα, στο οποίο το ρομπότ θα κινείται ευθεία μέχρι να ακουμπήσει κάποιο εμπόδιο. Για την κίνηση του ρομπότ να χρησιμοποιηθούν αποκλειστικά μπλοκ από την κατηγορία **Movement**.

Βήμα 1^ο : Πρόσθεσε όλα τα απαραίτητα μπλοκ που απαιτούνται για την ενεργοποίηση των κινητήρων, την ταχύτητα που θα έχουν, για το σταμάτημά τους, καθώς και το μπλοκ ελέγχου επανάληψης, όπως φαίνεται παρακάτω :



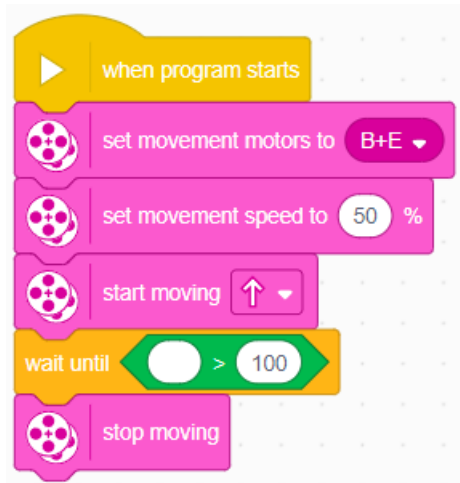
Βήμα 2 : Από την κατηγορία «**SENSORS**» επέλεξε το μπλοκ ελέγχου



Βήμα 3 : Ανάλογα με τη δραστηριότητα, μπορείς να αλλάξεις την επιλογή «pressed» σε «hard-pressed», ούτως ώστε να χρειάζεται μεγαλύτερη πίεση προκειμένου να σταματήσει το ρομπότ.

Βήμα 4α (προαιρετικό) : Αφαίρεσε το μπλοκ ελέγχου του αισθητήρα και πρόσθεσε μέσα στο «wait until» τον συγκριτικό τελεστή :

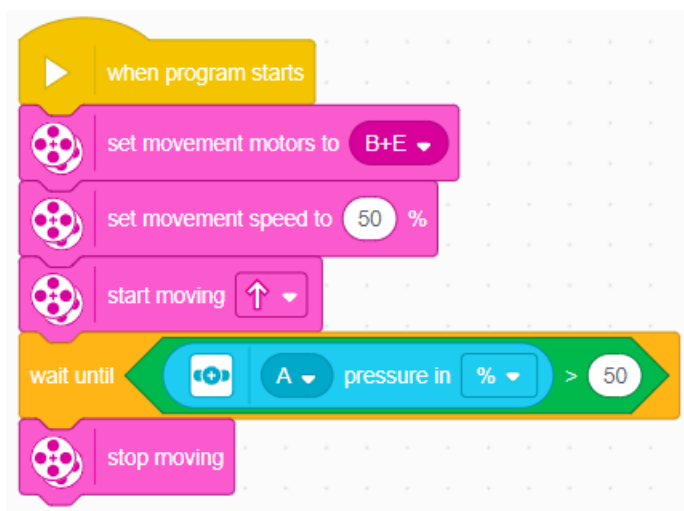




Βήμα 4β (προαιρετικό) : Από την κατηγορία «**SENSORS**» επέλεξε το μπλοκ



Αλλάζοντας ταυτόχρονα και την τιμή του «100» με μια τιμή της επιλογής σου (π.χ. 50)



Σημείωση: Με τα προαιρετικά βήματα που αναπτύχθηκαν παραπάνω, για να σταματήσει το ρομπότ δεν αρκεί απλά να πιεστεί ο αισθητήρας, αλλά θα πρέπει να πιεστεί με τέτοια δύναμη, ώστε να ξεπεράσει το νούμερο ελέγχου της συνθήκης. Αν η μονάδα μέτρησης είναι σε ποσοστό ή σε Newton εξαρτάται από το «pressure in».

ΑΠΟΡΙΑ : Τι θα γίνει αν χρησιμοποιήσεις το μπλοκ :



ΑΠΑΝΤΗΣΗ : Το ρομπότ δεν θα ξεκινήσει γιατί η πίεση θα είναι εξ' αρχής μικρότερη από την τιμή ελέγχου της συνθήκης.